Computer Vision HW1 Report

Student ID: B08505024

Name: 劉虹伶

<u>Part 1.</u>

- Visualize the DoG images for 1.png.

	DoG Image (threshold = 5)	DoG Image (threshold = 5)	
DoG1-1.png		DoG2-1.png	
DoG1-2.png		DoG2-2.png	
DoG1-3.png		DoG2-3.png	
DoG1-4.png		DoG2-4.png	

- Use three thresholds (2, 5, 7) on 2.png and describe the difference.

Threshold	Image with detected keypoints on 2.png	
2	Inlage with detected keypoints on 2.png	
5	プーチンラッシ 	
7	プーチソテッシ	

(describe the difference)

Threshold 設定越大,能過標準的 keypoint 數量變少(圖中的紅點數越來越稀疏)。

Threshold=2 時,上方的日文字、盤子與背景的邊線、湯匙與布丁的接觸面、大布丁與盤子的接觸面都有偵測到 keypoint; Threshold=5 的圖片裡,日文字、盤子上已經只剩下零星紅點,湯匙與布丁的接觸面已經只留下一個點,人臉上的紅點也少了大半。

Threshold=7 更甚,顏色對比需要很大(黑與白)才能被偵測為 keypoint, 紅點只出現在眼睛、嘴巴、大小布丁的焦糖邊緣上,盤子邊緣、日文字上已經沒有任何紅點。

	Threshold=2	Threshold=5	Threshold=7
keypoints	199	52	23

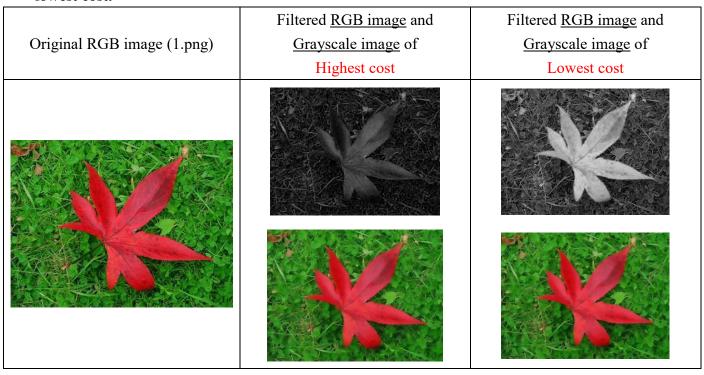
Part 2.

- Report the cost for each filtered image.

Gray Scale Setting	Cost (1.png)
cv2.COLOR_BGR2GRAY	1207799
R*0.0+G*0.0+B*1.0	1439568(Highest)
R*0.0+G*1.0+B*0.0	1305961
R*0.1+G*0.0+B*0.9	1393620
R*0.1+G*0.4+B*0.5	1279697
R*0.8+G*0.2+B*0.0	1127913(Lowest)

Gray Scale Setting	Cost (2.png)	
cv2.COLOR_BGR2GRAY	183850	
R*0.1+G*0.0+B*0.9	77884(Lowest)	
R*0.2+G*0.0+B*0.8	86023	
R*0.2+G*0.8+B*0.0	188019(Highest)	
R*0.4+G*0.0+B*0.6	128341	
R*1.0+G*0.0+B*0.0	110862	

- Show original RGB image / two filtered RGB images and two grayscale images with highest and lowest cost.

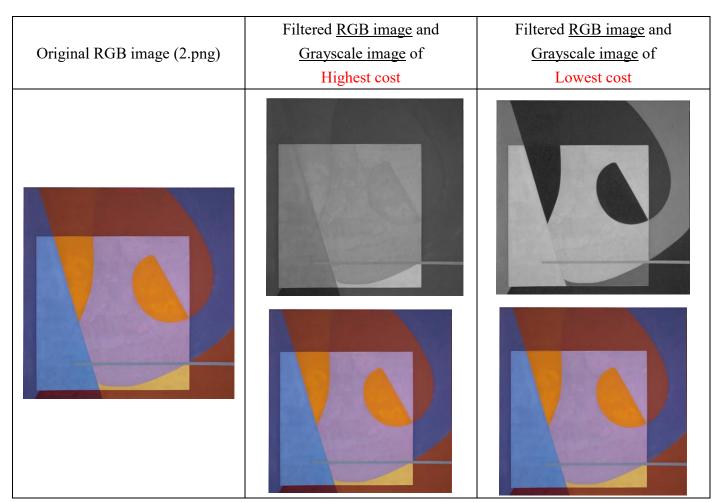


(Describe the difference between those two grayscale images)

R*0.0+G*0.0+B*1.0 是 cost 最大的(1439568),而 R*0.8+G*0.2+B*0.0 最小(1127913),cost 越小代表對應的 Gray Scale 是更好的 guidance image。

觀察原圖會發現,只有草地縫隙間的些許黑色、雜草的土黃色、楓葉的斑點以外,就是由大區塊的綠色 (G) 與楓葉的紅色 (R) 所組成。guidance image 要好的話就需與原圖的相似度高,cost 最高的 R*0.0+G*0.0+B*1.0 以 B 為唯一的參數,不採用紅 (R)、綠 (G) 的 value,會省略太多重要資訊,R*0.0+G*0.0+B*1.0 的 Grayscale image 中也可看出來圖片變的漆黑,較難看出圖像輪廓。

再觀察 R*0.8+G*0.2+B*0.0 的係數,改成不採用藍色 (B),以紅綠去 Grayscale 的效果很好,保留了圖像的輪廓,也能明顯看出楓葉與草地的明暗有所不同。



(Describe the difference between those two grayscale images)

R*0.2+G*0.8+B*0.0 是 cost 最大的(188019),而 R*0.1+G*0.0+B*0.9 最小(77884)。

同樣先觀察原圖的色塊 (R,G,B): 大面積的有藍色 (66,67,115)、紅色 (124,56,56)、淡紫色 (157,131,170); 以及小面積的兩塊黃色 (206,121,25),若要保留圖片資訊,把 B、R 的係數調大一 些會比較好。

Cost 最高的 R*0.2+G*0.8+B*0.0, G 的係數是 0.8, R、B 的係數是 0.2 和 0.0, 故出來的 Grayscale image 幾乎讓外框的顏色一致、框內的區塊也變得平淡。反之觀察 cost 最小的 R*0.1+G*0.0+B*0.9, 成功保留圖片的圖樣,仔細看也會發現 cost 最小的 Filtered RGB image 正方形方框以外的邊緣更清晰一些。

(RGB 查找網址: https://www.ginifab.com.tw/tools/colors/color picker from image.php)

- Describe how to speed up the implementation of bilateral filter.

我沒有特別改成用別的方式 implementation(ex. Gaussian by FFT approach or iterative box filter), 只有盡量減少使用 for loop,除了 construct Spatial kernel 的 for loop 以外,只用了三層 for loop 去跑圖片(h*w*channel),其餘都用 np 的 function(ex. np.divide、np.square、np.multiply、.sum(axis=1))去跑。

若要更快的話。改成 Gaussian by FFT approach 之類的 O(1)方法先處理 Gaussian blur 可以減少 np.multiply 的次數。